C1

(15,11)汉明码的验证矩阵H

变为标准形H。

 $H_s = (A|I_4)$, 因此得到 $G_s = (I_{11}|-A^T)$

之后,交换 H_s 的列到H,对 G_s 做同样的列交换,得到G

编程实现结果

```
(root@ kali)-[/home/kali/Documents/Chanelcode/MyCode]
# diff -d hamming 15 11.txt ../hamming 15 11.txt

(root@ kali)-[/home/kali/Documents/Chanelcode/MyCode]
# python3 hamming 15 11.py
2048 points checked, decode test pass!!!
2048 points checked, decode( with one error) test pass!!!
```

其中解码检测分为无错误解码检测与输入有随机一错误的解码检测

```
vith open('hamming_15_11.txt', 'r') as f:
    checkpoint = 0
   for line in f:
    codeRes = line.split(' ')[1].replace('\n','')
       ham.updateCodeRes(codeRes)
       expectedAns = line.split(',')[0]
       ans = ham.decode()
       if not ans == expectedAns:
           print('check failed in {} -> {},{} expected'.format(codeRes,ans,expectedAns))
exit(-1)
       checkpoint += 1
   print('%d points checked, decode test pass!!!' % checkpoint) 1 的名
   f.close()
with open('hamming_15_11.txt', 'r') as f:
   checkpoint = 0
   for line in f:
       codeRes = line.split(' ')[1].replace('\n','')
       codeRes = [int(e) for e in codeRes]
errorP = randint(0, 14)
codeRes[errorP] = (codeRes[errorP]+1) % 2
       codeRes = ''.join(str(e) for e in codeRes)
       ham.updateCodeRes(codeRes)
       expectedAns = line.split(',')[0]
       ans = ham.decode()
       if not ans == expectedAns:
           print('check failed in {} -> {},{} expected'.format(codeRes,ans,expectedAns))
exit(-1)
       checkpoint += 1
```

C2

存储空间角度:(255,247)汉明码的校验矩阵大小为 $H_{8\times255}$,生成矩阵大小为 $G_{247\times255}$,会占据嵌入式设备较大的内存空间。当该设备存储资源非常紧张时,会导致内存不足

时间角度:编码需要的运算次数为247次乘法与加法。解码正确时需要的运算次数为255次乘法与加法。 这可能会占用该运算资源非常紧张的嵌入式设备较多的时间,编码解码速度可能无法满足数据的输入速度,导致数据滞留至内存不足,数据丢失。

OP1

(7,4)汉明码的生成矩阵为:

$$G = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

```
d=[\,d_0\quad d_1\quad d_2\quad d_3\,] , 算得 dG=[\,d_0+d_1+d_3\quad d_0+d_2+d_3\quad d_0\quad d_1+d_2+d_3\quad d_1\quad d_2\quad d_3\,]
```

由奇偶校验的观点, p_0 校 验 的 \odot 置 为 1,3,5,7 , 因此 $p_0=d_0+d_1+d_3$

 p_1 校验的位置为2,3,6,7,因此 $p_1 = d_0 + d_2 + d_3$

 p_2 校验的位置为4,5,6,7,因此 $p_2 = d_1 + d_2 + d_3$

可见,编码时奇偶校验方法与线性代数构造方法等价

OP₂

1到7的二进制表示分别为001,010,011,100,101,110,111 , $p_0=d_0+d_1+d_3$ 即为二进制表示最后一位为1的比特的异或结果,注意到 p_1,p_2,d_2 位置二进制表示最后一位为0,不影响 $b=b_2b_1b_0$ 的最后一位 b_0

,因此 p_0 可以通过所有值为1的比特位置的异或的结果得到。 p_1, p_2 同理

OP3

(7,4)汉明码的校验矩阵为

$$H = egin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

计算得:
$$Hr^T=egin{bmatrix} p_0+d_0+d_1+d_3\ p_1+d_0+d_2+d_3\ p_2+d_1+d_2+d_3 \end{bmatrix}$$

1到7的二进制表示为001,010,011,100,101,110,111 ,因此 $b_1=p_0+d_0+d_1+d_3$, $b_2=p_1+d_0+d_2+d_3$, $b_3=p_2+d_1+d_2+d_3$,当b=0 ,则 $Hr^T=0$,传输正确,提取 $d_0d_1d_2d_3$ 作为结果。当b不等于0 , $Hr^T=\begin{bmatrix}b_1\\b_2\\b_3\end{bmatrix}$,因此即为位置b出错,翻转提取结果 $d_0d_1d_2d_3$

C3

编码实现结果:

```
(root@ kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode/MyCode]
# diff -d hamming 15 11 v2.txt ../hamming 15 11.txt

(root@ kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode/MyCode]
# python3 hamming 15 11 v2.py
2048 points checked, decode test pass!!!
2048 points checked, decode(with one error) test pass!!!
```

(其中解码结果检测方法与C1相同)

C4

空间上:使用奇偶校验码方法时只需要在内存中存储编码输入或者解码输入,而不需要存储生成矩阵、校验矩阵,能减少内存空间占用

时间上:使用奇偶校验方法只需要对非0位的比特位置异或,至多需要255次异或操作,而不需要矩阵操作,能加快编码与解码速度。

C5

chanelCheck.sh:

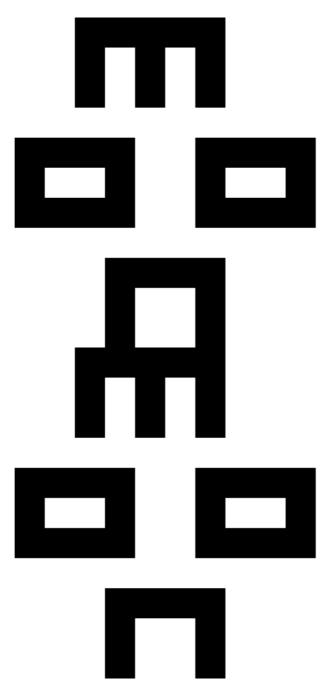
```
./lab2_program_linux_amd64.run -mode=source -phase=$1 | python3 MyCode/ham_io.py
-e | ./lab2_program_linux_amd64.run -mode=channel -phase=$1 | python3
MyCode/ham_io.py -d | ./lab2_program_linux_amd64.run -mode=verify -phase=$1
```

C5.1

运行结果:

```
(root ≈ kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# ./chanelCheck.sh 1
Phase 1: Verify ok.
Your images: phasel-data.png, phasel-result.png

(root ≈ kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# diff -d phasel-data.png phasel-result.png
```

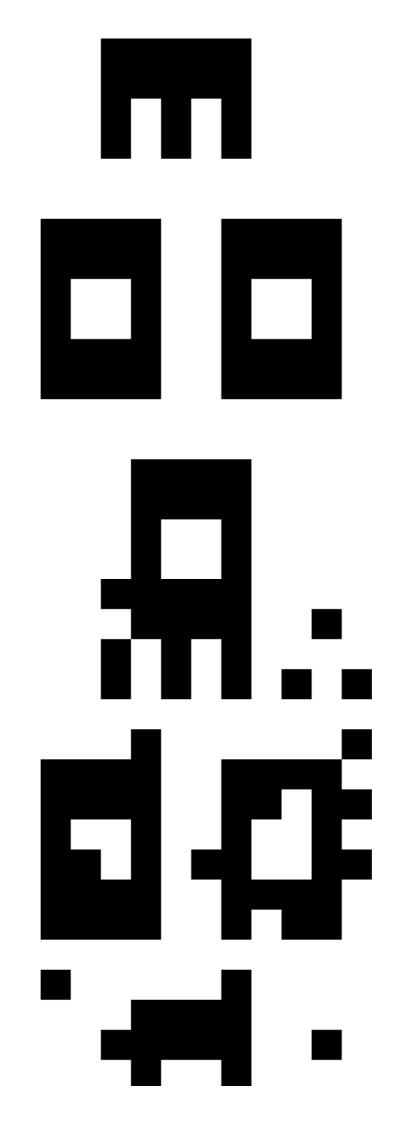


信源数据和解码后的图片相同无差异。噪声信道每15比特中有一个比特出错,而汉明码可以纠一个比特的错误,因此信道解码之后结果与信源输入相同

C5.2

```
(root kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# ./chanelCheck.sh 2
Phase 2: Verify ok.
Your images: phase2-data.png, phase2-result.png

(root kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# diff -d phase2-data.png phase2-result.png
Binary files phase2-data.png and phase2-result.png differ
```





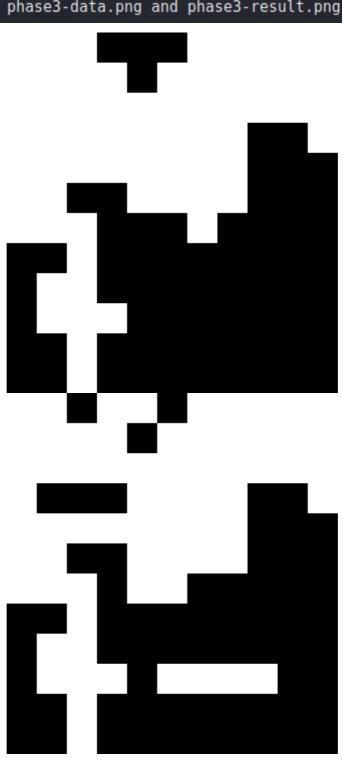
信源数据和解码后图片有差异。因为噪声信道对每30比特的后15比特有2个比特出错,而汉明码只能纠一个比特的错误,因此信道解码后的结果与信源数据不尽相同。

每30比特中前15比特分组的解码是正确的

C5.3

```
(root kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# ./chanelCheck.sh 3
Phase 3: Verify ok.
Your images: phase3-data.png, phase3-result.png

(root kali) - [/home/kali/Documents/Chanelcode]
# diff -d phase3-data.png phase3-result.png
Binary files phase3-data.png and phase3-result.png differ
```



有差异,每45比特中前15比特有连续的3比特出错,汉明码无法正确纠错。每15比特中间15比特与后15比特通过信道没有出错,解码正确

OP4

OP4.1

只考虑最多发生两处错误

由 (8,4) 扩展汉明码编码方法知, $p=p_0+p_1+d_0+p_2+d_1+d_2+d_3$

- 若 $p+p_0+p_1+d_0+p_2+d_1+d_2+d_3=1$,则是其中一位出现错误
 - o 考察(7,4)汉明码部分,若未出现错误,则为p发生错误,可以直接纠正以及提取数据位
 - 若(7,4)汉明码部分检出错误,因为由拓展汉明码奇偶校验知只有一处错误,即为(7,4)汉明码检出的错误位置,可以翻转纠错。
- - 。 考察 (7,4) 汉明码部分, 若未出现错误, 则必然是没有错误
 - 若(7,4)汉明码部分检出错误,则可以判断是检测出两个错误,但是由于不知道具体出错位置, 无法纠错

OP4.2

部分截图:

检测方法:对每个解码的输入,随机产生0-2个错误,与码表对比解码结果,其中两个错误检测到时拒绝解码

具体检测代码: